PUB-NO:

FR002633564A1

DOCUMENT-

FR 2633564 A1

IDENTIFIER:

TITLE:

Servo control for the hydraulic suspension of the

wheels in vehicles

PUBN-DATE:

January 5, 1990

## INVENTOR-INFORMATION:

NAME

COUNTRY

PIETRZYK, STANISLAW N/A

GALINSKI, JAN

KRAUS, JEAN-MICHEL N/A

## ASSIGNEE-INFORMATION:

NAME

COUNTRY

COMMERCE SARL CIE FR

**APPL-NO:** FR08808726

APPL-DATE: June 29, 1988

PRIORITY-DATA: FR08808726A (June 29, 1988)

INT-CL (IPC): B60G017/00 , B60G021/00

EUR-CL (EPC): B60G021/06

**US-CL-CURRENT**: 267/256

## ABSTRACT:

The invention relates to a servocontrol for the hydraulic suspension of the wheels in vehicles, which may be applied to all vehicles equipped with hydraulic spring devices according to French Patent No. 88 08724.

The servocontrol is intended to adjust the changes in the characteristics of the suspension of vehicles. This servocontrol makes it possible to change the height of the suspension as well as the stiffness of the suspension of vehicles. In addition, the servocontrol gives rise to the transmission of dynamic loads from one wheel to other wheels of the vehicle.

The servocontrol includes four hydraulic spring devices D1, D2, D3 and D4 assembled to the four wheels R1, R2, R3 and R4 of this vehicle. A hydraulic pump P has a hydraulic connection with these devices.

There are also hydraulic links 1 and 3 between the hydraulic transmitters 4 and 5 and the hydraulic spring devices.

The application of the servocontrol for the hydraulic suspension of the wheels of vehicles enhances the safety and comfort of travelling.

(19) RÉPUBLIQUE FRANÇAISE

. INSTITUT NATIONAL
DE LA PROPRIÉTÉ INDUSTRIELLE

**PARIS** 

N° de publication :

21) N° d'enregistrement national :

88 08726

2 633 564

(51) Int Cl<sup>5</sup>: B 60 G 17/00, 21/00.

DEMANDE DE BREVET D'INVENTION

Δ1

- (22) Date de dépôt : 29 juin 1988.
- (30) Priorité :

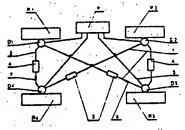
- (71) Demandeur(s) : COMPAGNIE DE COMMERCE S.A.R.L. Société à responsabilité limitée. FR.
- (43) Date de la mise à disposition du public de la demande : BOPI « Brevets » n° 1 du 5 janvier 1990.
- (60) Références à d'autres documents nationaux apparentés :
- (72) Inventeur(s): Stanislaw Pietrzyk; Jan Galinski; Jean-Michel Kraus.
- (73) Titulaire(s) :
- (74) Mandataire(s) :
- (54) Servocommande pour la suspension hydraulique des roues dans des véhicules.
- L'invention concerne une servocommande pour la suspension hydraulique des roues dans des véhicules, applicable dans tous les véhicules équipés des dispositifs ressorts hydrauliques selon le brevet français n° 88 08724.

La servocommande est destinée à régler des changements des caractéristiques de la suspension des véhicules. Cette servocommande permet de modifier la hauteur de la suspension ainsi que la rigidité de la suspension des véhicules. En plus la servocommande provoque la transmission des charges dynamiques d'une roue sur d'autres roues du véhicule.

La servocommande comporte quatre dispositifs ressorts hydrauliques D1, D2, D3 et D4 assemblés avec les quatres roues R1, R2, R3 et R4 de ce véhicule. Une pompe hydraulique P possède une liaison hydraulique avec ces dispositifs.

Il existe aussi des liaisons hydrauliques 1 et 3 entre les transmetteurs hydrauliques 4 et 5 et les dispositifs ressorts hydrauliques.

L'application de la servocommande pour la suspension hydraulique des roues des véhicules améliore la sécurité et le confort de voyage.



564 -

'R Z 633

Vente des fascicules à l'IMPRIMERIE NATIONALE. 27, rue de le Convention - 75732 PARIS CEDEX 15

SERVOCOMMANDE POUR LA SUSPENSION HYDRAULIQUE DES ROUES DANS DES VEHICULES.

La présente invention concerne une servocommande pour la suspension des roues dans des véhicules. La servocommande est utilisée pour les changements des caractéristiques de la suspension des véhicules, notamment de la hauteur de la suspension, de son rigidité et de la transmission des charges dynamiques d'une roue sur les autres roues du véhicule. La servocommande faisant objet de la presente invention utilise pour la suspension de véhicules le dispositif ressort hydraulique décrit dans la demande de brevet français n° \$808724

10

15

20

25

30

Jusqu'à présent on ne connaissait pas d'équipements exclusivement hydrauliques pouvant modifier les caracteristiques de la suspension du véhicule.

Les seuls dispositifs hydrauliques utilisés dans la suspension des véhicules ont pour but de régler exclusivement la hauteur de la suspension. On connaissait aussi des équipements électro-hydrauliques et électro-mécaniques pour modifier les caractéristiques de la suspension; toutefois leur construction est très compliquée et nécessite l'usage des capteurs de déplacements.

La servocommande selon la présente invention utilise des dispositifs ressorts hydrauliques appliqués
aux roues du véhicule. Chaque dispositif ressort hydraulique possède une connection avec la pompe hydraulique. Cette pompe modifie le volume et la pression
du liquide dans ces dispositifs. La modification du
volume du liquide conduit au changement de la hauteur
de la suspension, de même le changement de la pression
du liquide provoque la modification de la rigidité
de la suspension. La connection hydraulique entre tous
les dispositifs permet de transmettre les charges
dynamiques d'une roue sur les autres.

Les dessins suivants illustrent la présente invention :

La figure 1 représente un schéma fonctionnel de la servocommande ;

La figure 2 représente l'assemblage du dispositif sur le véhicule (vue de face) ;

5

10

15

20

25

30

35

La servocommande représentée sur la figure 1 comporte quatre dispositifs ressorts hydrauliques (D1), (D2), (D3) et (D4) assemblés avec les quatre roues du véhicule (R1), (R2), (R3) et (R4). Une pompe hydraulique (P) est connectée à l'ensemble de quatre dispositifs (D1), (D2), (D3) et (D4). Cette connection est constituée des conduits forcés (2).

La servocommande posséde deux séries de liaisons hydrauliques. La première série est formée des conduits forcés (1) entre les dispositifs (D1) et (D3), et ensuite entre les dispositifs (D2) et (D4); lesdits conduits (1) étant équipés des transmetteurs hydrauliques (5). La deuxième série est constituée des conduits forcés (3) entre les dispositfs (D1) et (D4), et entre (D2) et (D3); lesdits conduits (3) étant equipés des transmetteurs hydrauliques (4).

La servocommande représentée sur la figure 2 montre la fixation du dispositif ressort hydraulique (D1) sur le mécanisme de suspension de roue (R1). Le dispositif posséde une longueur (d).

Pendant le mouvement du véhicule les mécanismes de la suspension des roues (R1), (R2), (R3) et (R4) sont soumis aux agissements de forces statiques et de forces dynamiques. La servocommande permet de répondre à ces forces en réglant les caractéristiques de la suspension des roues du véhicule. Ainsi, le changement de la hauteur de la suspension est provoqué par la modification du volume de liquide dans les dispositifs ressorts hydrauliques (D1), (D2), (D3) et (D4), obtenue par l'action de la pompe hydraulique (P).

Ce changement de la hauteur de la suspension est limité par la longueur (d) de ces dispositifs.

Le changement de la rigidité de la suspension des roues est effectué par la modification de la pression du liquide dans les dispositifs (D1), (D2), (D3) et (D4) obtenue par l'action de la pompe hydraulique (P), chaque dispositif ayant une longueur (d) constante.

5

10

15

20

25

30

Les forces dynamiques qui agissent par example sur la roue (R1) pendant le mouvement du véhicule changent la pression du liquide dans le dispositif (D1). La pression ainsi créée agit ensuite sur les transmetteurs hydrauliques (5) et (4) par l'intermédiaire des conduits forcés (1) et (3). Les impulsions hydrauliques (6) et (7) transmises par les transmetteurs (5) et (4), arrivent jusqu'aux disposités (D2), (D3) et (D4). Les transmetteurs hydrauliques (4) et(5) agissent dans les deux directions. Les impulsions hydrauliques (6) et (7) sont proportionnelles aux changements de la pression du liquide dans le dispositif (DI). L'impulsion hydraulique (6) change temporairement la pression dans le dispositif (D3). Le transmetteur (4) change ensuite par la liaison (3) la pression dans le dispositif (D2); enfin l'impulsion hydraulique (7) modifie temporairement la pression dans le dispositif (D4). En résultat, l'action des impulsions hydrauliques (6) et (7) crée les forces dynamiques de réaction qui agissent temporairement sur les roues (R3) (R2) (R4).

La création des forces des réactions dynamiques augmente la stabilité du véhicule. Application de la servocommande pour la suspension hydraulique des roues dans les véhicules augmente la sécurité et le comfort de voyage.

## REVENDICATIONS

1)La servocommande pour la suspension hydraulique des roues dans des véhicules comportant des dispositifs ressorts hydrauliques assemblés avec les quatres roues du véhicule, ainsi qu'une pompe hydraulique, caractérisée en ce que ladite pompe hydraulique (P) est branchée sur au moins un dispositif ressort hydraulique (D1), et il existe au moins une liaison hydraulique entre les dispositifs (D1) et (D3) localisés sur la diagonale du véhicule et il existe aussi au moins une liaison hydraulique entre les dispositifs (D1) et (D4) localisés sur la partie latérale du véhicule.

5

10

15

20

25

30

2)La servocommande selon la revendication 1 caractérisée en ce que la pompe hydraulique (P) change la pression ou le volume du liquide dans les dispositifs ressorts hydrauliques (D1) (D2) (D3) (D4).

3)La servocommande selon les revendications 1 et 2 caractérisée en ce que la pompe hydraulique (P) en modifiant la pression du liquide dans au moins un dispositif (D1) change la rigidité de la suspension de la roue (R1).

4)La servocommande selon les revendications 1 et 2 caractérisée en ce que la pompe hydraulique (P) en modifiant le volume du liquide dans au moins un dispositif (D1) change la longueur (d) de ce dispositif et la hauteur de la suspension du véhicule.

5)La servocommande selon la revendication 1 caractérisée en ce que les transmetteurs hydrauliques (4) et (5) sont introduits dans les liaisons hydrauliques entre les dispositifs (D1), (D2), (D3) et (D4).

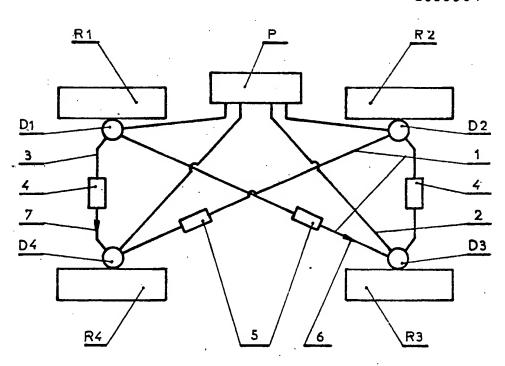


FIG. 1.

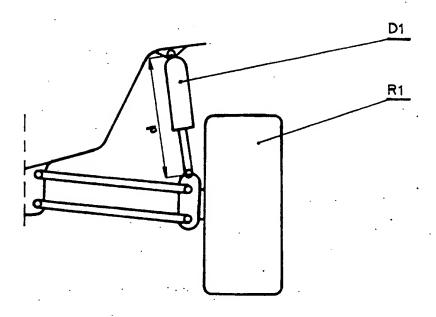


FIG. 2.